

Bipolarny cyfrowy układ scalony TTL-S pełni funkcję kontrolera systemu i dwukierunkowego bufora do magistrali danych systemu mikroprocesorowego wykorzystującego jednostkę centralną MCY 7880N.

Układ wytwarza sygnały kontrolne niezbędne do bezpośredniej współpracy jednostki centralnej z pamięciami i układami obsługującymi urządzenia We/Wy.

Sygnały kontrolne tworzą magistralę kontrolną systemu. Są to:

- MEMR** - sygnał kontrolujący czytanie danych z pamięci
- MEMW** - sygnał kontrolujący zapis danych do pamięci
- I/OR** - sygnał kontrolujący wprowadzenie danych z urządzenia We-Wy
- I/OW** - sygnał kontrolujący wyprowadzenie danych do urządzenia We-Wy
- INTA** - sygnał potwierdzenia przyjęcia przerwania przez jednostkę centralną

Sygnały kontrolne wytwarzane są przez bramkowanie słowa stanu procesora, pojawiającego się na magistrali danych na początku każdego cyklu maszynowego mikroprocesora i sygnałów pochodzących z jednostki centralnej /DBIN, WR i HLDA/.

W tabeli 1 przedstawiono wszystkie słowa stanu i odpowiadające im cykle maszynowe oraz sygnały kontrolne generowane przez układ.

Dwukierunkowy bufor do magistrali danych zapewnia separację szyny danych systemu i szyny danych jednostki centralnej, daje dużą obciążalność szyny i podnosi odporność systemu na zakłócenia. Układ ma możliwość automatycznej generacji kodu rozkazowego RST7 na szynie danych jednostki centralnej. Ten rodzaj pracy jest stosowany, jeżeli w systemie występuje tylko jeden podprogram obsługi przerwania. Aby uzyskać automatyczną generację kodu RST7, wyjście układu INTA łączy się poprzez rezystor 1 kΩ ze źródłem napięcia +12 V.

Wersja układu UCY 74S438N charakteryzuje się wcześniejszym pojawieniem się sygnałów kontroli zapisu I/OW i MEMW.

W układzie UCY 74S438N sygnały te pojawiają się w odstępie czasu równym t_{DC} od zbocza opadającego sygnału STSTB.

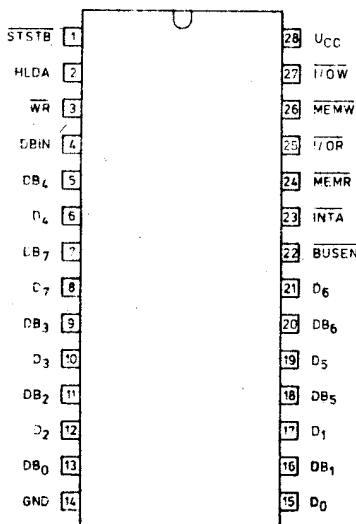
UCY 74S428N
UCY 74S438N

Kontroler systemu
i dwukierunkowy bufor
dla magistrali danych

MSI TTL-S

Obudowa CE 77

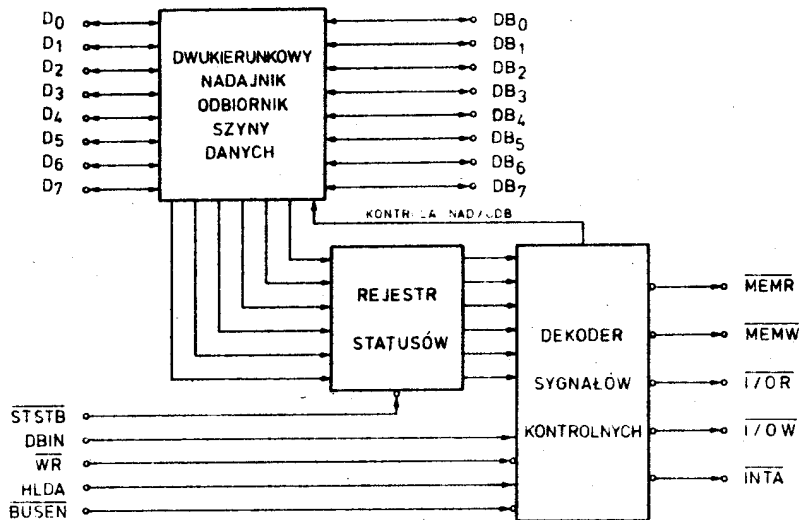
Układ wyprowadzeń



Opis wyprowadzeń

- D₀ ÷ D₇** - wejście-wyjście szyny danych od strony jednostki centralnej
- DB₀ ÷ DB₇** - wejście-wyjście szyny danych od strony systemu
- I/OR** - (wyjście); kontrola czytania danych z we-wy
- I/OW** - (wyjście); kontrola zapisu danych na we-wy
- MEMR** - (wyjście); kontrola czytania z pamięci
- MEMW** - (wyjście); kontrola zapisu do pamięci
- DBIN** - (wejście); sygnał gotowości jednostki centralnej do przyjęcia danych
- INTA** - (wyjście); potwierdzenie przyjęcia przerwania przez jednostkę centralną
- HLDA** - (wejście); potwierdzenie przyjęcia sygnału HOLD przez jednostkę centralną
- WR** - (wejście); sygnał potwierdzający gotowość jednostki centralnej do wystania danych na magistralę systemu
- BUSEN** - (wejście); sygnał ustawiający wyjścia kontrolne i wyjścia DB układu w stan wysokiej impedancji
- STSTB** - (wyjście); sygnał strobujujący wewnętrzną pamięć statusów (z układu UCY 74S424N)
- U_{CC}** - zasilanie (+5 V)
- GND** - masa (0 V)

Schemat blokowy



Słowa stanu, stany wejść $D_0 + D_7$, cykle maszynowe, sygnały kontrolne

Słowo stanu	Stan wejść $D_0 + D_7$								Cykl maszynowy CPU	Sygnał kontrolny generowany
	D_0	D_1	D_2	D_3	D_4	D_5	D_6	D_7		
1	0	1	0	0	0	1	0	1	Pobranie instr.	$\overline{\text{MEMR}}$
2	0	1	0	0	0	0	0	1	Czytanie z pamięci	$\overline{\text{MEMR}}$
3	0	0	0	0	0	0	0	0	Pisanie do pamięci	$\overline{\text{MEMW}}$
4	0	1	1	0	0	0	0	1	Czytanie stosu	$\overline{\text{MEMR}}$
5	0	0	1	0	0	0	0	0	Pisanie do stosu	$\overline{\text{MEMW}}$
6	0	1	0	0	0	0	1	0	Czytanie z wejścia	$\overline{\text{I/OR}}$
7	0	0	0	0	1	0	0	0	Wyprowadzenie na wyjście	$\overline{\text{I/OW}}$
8	1	1	0	0	0	1	0	0	Potwierdzenie przerwania	$\overline{\text{INTA}}$
9	0	1	0	1	0	0	0	1	Potwierdzenie zatrzymania	/ZADEN/
10	1	1	0	1	0	1	0	0	Potwierdzenie przerwania podczas zatrzymania	$\overline{\text{INTA}}$

Parametry dopuszczalne

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość	
			min	max
U_{CC}	Napięcie zasilania	V	-0,5	7
U_I	Napięcie wejściowe	V	-1,5	7
I_O	Prąd wyjściowy	mA		100
t_{amb}	Temperatura otoczenia w czasie pracy	$^{\circ}C$	0	+70
t_{stg}	Temperatura przechowywania	$^{\circ}C$	-55	+125
R_{thj-a}	Rezystancja termiczna szlache-otoczenie	K/W		75
t_j	Temperatura szlacha	$^{\circ}C$		+150

Parametry charakterystyczne statyczne / $U_{CC} = 5 V \pm 5\%$; $t_{amb} = 0 + 70^{\circ}C$ /

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość		Warunki pomiaru
			min	max	
$-I_{IL}^{1/}$	Prąd wejściowy w stanie niskim - dla wejścia: \overline{STSTB}	mA		0,5	$U_{CC} = 5,25 V, U_I = 0,45 V$
	- dla wejść: D_2, D_6			0,75	
	- dla wejść: $D_0, D_1, D_3, D_4, D_5, D_7$			0,25	
	- dla pozostałych wejść			0,25	
$I_{IH}^{1/}$	Prąd wejściowy w stanie wysokim - dla wejścia: \overline{STSTB}	μA		100	$U_{CC} = 5,25 V, U_I = 5,25 V$
	- dla wejść: $DB_0 + DB_7$			20	
	- dla pozostałych wejść			100	
$-U_{IL}$	Ujemne napięcie wejściowe	V		1	$U_{CC} = 4,75 V, -I_I = 5 mA$
U_{IL}	Napięcie wejściowe w stanie niskim	V		0,8	
U_{IH}	Napięcie wejściowe w stanie wysokim	V	2		
$U_{OL}^{2/}$	Napięcie wyjściowe w stanie niskim - dla wyjść: $D_0 \div D_7$	V		0,45	$I_{OL} = 2 mA$ $U_{CC} = 4,75 V$ $I_{OL} = 10 mA$
	- dla pozostałych wyjść			0,45	

Ozna- czenie	Nazwa	Jedn.	Wartość		Warunki pomiaru
			min	max	
$U_{OH}^{3/}$	Napięcie wyjściowe w stanie wysokim - dla wyjść: $D_0 - D_7$	V	3,6		$I_{OH} = -10 \mu A$ $I_{OH} = -1 mA$ $U_{CC} = 4,75 V$
	- dla pozostałych wyjść		2,4		
$-I_{OS}^{3/}$	Zwarciový prąd wyjściowy dla wszystkich wyjść	mA	15	90	$U_{CC} = 5 V$
$I_{O\ off}^{4/}$	Prąd wyjściowy w stanie wysokiej impedancji; dla wyjść kontrolnych	μA		100	$U_O = 5,25 V$ $U_O = 0,45 V$ $U_{CC} = 5,25 V$
				-100	
I_{INTA}	Prąd wyjścia \overline{INTA}	mA		5	wyjście \overline{INTA} połączyć ze źródłem napięcia +12 V poprzez rezystor 1 k Ω
I_{CC}	Prąd zasilania	mA		190	$U_{CC} = 5,25 V$

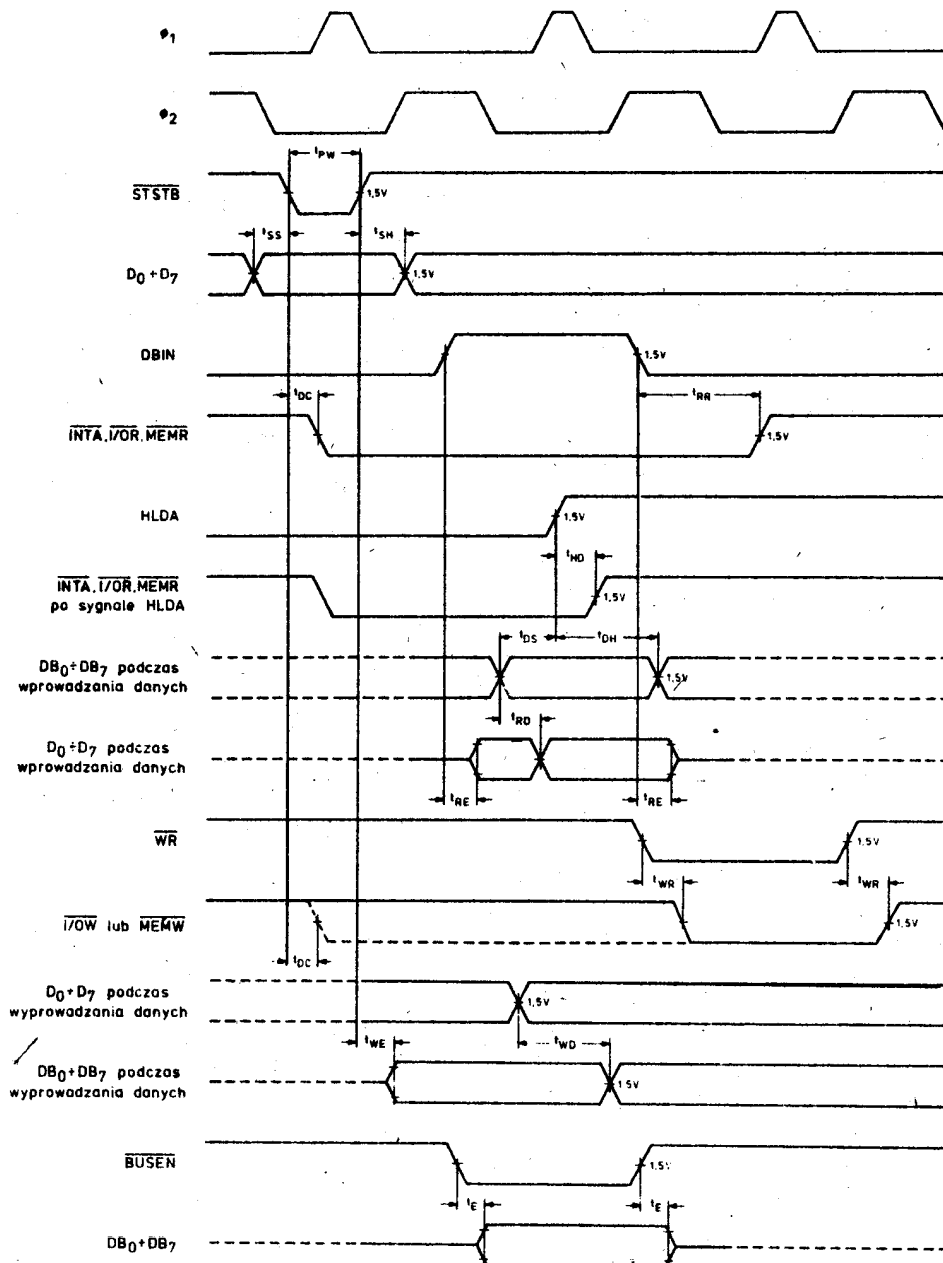
U w a g i:

- 1/ Dla ustawienia szyny $D_0 + D_7$ w stan wysokiej impedancji /pomiar prądów wejściowych/ należy podać na wejście \overline{DBIN} zero logiczne.
Dla ustawienia szyny $\overline{DB_0} + \overline{DB_7}$ w stan wysokiej impedancji /pomiar prądów wejściowych/ należy podać na wejście \overline{BUSEN} jedynkę logiczną.
- 2/ Dla ustawienia zera logicznego na wyjściach kontrolnych: \overline{INTA} , $\overline{I/OR}$, \overline{MEMR} należy na wejścia $D_0 - D_7$ podać stany logiczne zgodnie z tabelą /str. 160/, na wejścia \overline{STSTB} , \overline{BUSEN} , \overline{HLDA} podać stan logiczny zero. Pozostałe wejścia odłączone.
Dla ustawienia zera logicznego na wyjściach kontrolnych: $\overline{I/OW}$, \overline{MEMW} należy na wejścia $D_0 + D_7$ podać stany logiczne zgodnie z tabelą /str. 160/.
na wejścia \overline{STSTB} , \overline{BUSEN} , \overline{HLDA} , \overline{DBIN} i \overline{WR} podać stan logiczny zero.
Dla ustawienia zera logicznego na wyjściach $D_0 + D_7$ należy na wejścia $\overline{DB_0} + \overline{DB_7}$, \overline{HLDA} , \overline{STSTB} podać stany logiczne zero, a na wejście \overline{DBIN} podać stan logiczny jeden.
Dla ustawienia zera logicznego na wyjściach $\overline{DB_0} + \overline{DB_7}$ należy na wejścia \overline{BUSEN} , \overline{HLDA} , \overline{DBIN} , \overline{STSTB} $D_0 + D_7$ podać zero logiczne, a następnie na \overline{STSTB} jedynkę logiczną.
- 3/ Dla ustawienia jedynki logicznej na wyjściach kontrolnych należy na wejścia \overline{STSTB} , \overline{BUSEN} , \overline{HLDA} podać zero logiczne.
Dla ustawienia jedynki logicznej na wyjściach $D_0 + D_7$ należy na wejścia $\overline{DB_0} + \overline{DB_7}$ i \overline{DBIN} podać stan logiczny jeden, na wejścia \overline{HLDA} , \overline{STSTB} stan logiczny zero.
Dla ustawienia jedynki logicznej na wyjściach $\overline{DB_0} + \overline{DB_7}$ należy na wejścia \overline{BUSEN} , \overline{HLDA} , \overline{DBIN} , \overline{STSTB} oraz $D_0 - D_7$ podać zero logiczne, następnie na wejście \overline{STSTB} podać jedynkę logiczną i następnie na wejścia $D_0 + D_7$ jedynkę logiczną.
- 4/ Dla ustawienia wyjść kontrolnych w stanie wysokiej impedancji należy podać jedynkę logiczną na wejście \overline{BUSEN} .

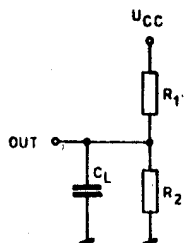
Parametry charakterystyczne dynamiczne

$/U_{CC} = 5 \text{ V}; t_{amb} = 0 \div +70^{\circ}\text{C}/$

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość		Warunki pomiaru
			min	max	
t_{PW}	Szerokość impulsu \overline{STSTB}	ns	22		
t_{SS}	Czas ustalania sygnałów $D_0 + D_7$ przed impulsem \overline{STSTB}	ns	8		
t_{SH}	Czas trzymania sygnałów $D_0 \div D_7$ po impulsie \overline{STSTB}	ns	5		
t_{DC}	Opóźnienie sygnałów kontrolnych względem sygnału \overline{STSTB}	ns	20	60	$C_L = 100 \text{ pF}$
t_{RR}	Opóźnienie sygnałów kontrolnych względem sygnału \overline{DBIN}	ns		30	
t_{RE}	Opóźnienie sygnału \overline{DBIN} względem sygnałów $D_0 + D_7$	ns		45	$C_L = 25 \text{ pF}$
t_{RD}	Opóźnienie sygnałów $D_0 \div D_7$ względem sygnałów $\overline{DB_0} + \overline{DB_7}$ podczas wprowadzania danych	ns		30	
t_{WR}	Opóźnienie sygnałów kontrolnych względem sygnału \overline{WR}	ns	5	45	$C_L = 100 \text{ pF}$
t_{WF}	Opóźnienie sygnałów $\overline{DB_0} + \overline{DB_7}$ względem sygnału \overline{STSTB} podczas wyprowadzania danych	ns		30	
t_{WD}	Opóźnienie sygnałów $\overline{DB_0} + \overline{DB_7}$ względem sygnałów $D_0 \div D_7$ podczas wyprowadzenia danych	ns	5	40	
t_E	Opóźnienie sygnałów $\overline{DB_0} + \overline{DB_7}$ względem sygnału \overline{BUSEN}	ns		30	
t_{HD}	Opóźnienie sygnałów kontrolnych \overline{INTA} , $\overline{I/OR}$, \overline{MEMR} względem sygnału \overline{HLDA}	ns		25	
t_{DS}	Czas ustalania sygnałów $\overline{DB_0} \div \overline{DB_7}$ przed sygnałem \overline{HLDA}	ns	10		
t_{DH}	Czas trzymania sygnałów $\overline{DB_0} \div \overline{DB_7}$ po sygnale \overline{HLDA}	ns	20		$C_L = 100 \text{ pF}$



Zależności czasowe między sygnałami wejściowymi i wyjściowymi



Obciążenia wyjść pomiarowych

Dla wyjść $D_0 + D_7$ $R_1 = 4 \text{ k}\Omega$; $R_2 = \infty$
 Pozostałe wyjścia $R_1 = 500\Omega$; $R_2 = 1 \text{ k}\Omega$